

Cantidad de datos perdidos para cada uno de los servomotores del brazo derecho de un robot para la categoría @Home

Cantidad de datos perdidos de un total de 200 transmitidos. @1000000 Baudrate

# Servo 200

0	0	0	1	3	0	3	0	1	1	0	9
1	1	3	0	3	1	0	0	0	2	0	10
2	0	0	3	0	4	0	0	0	1	0	8
3	2	1	0	2	0	4	0	0	4	0	13
4	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	3
5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
6	0	0	1	0	0	0	0	1	0	1	3

Porcentajes de datos perdidos para una transmisión de 200 datos

0	0.0%	0.0%	0.5%	1.5%	0.0%	1.5%	0.0%	0.5%	0.5%	0.0%	0.45%
1	0.5%	1.5%	0.0%	1.5%	0.5%	0.0%	0.0%	0.0%	1.0%	0.0%	0.50%
2	0.0%	0.0%	1.5%	0.0%	2.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.5%	0.0%	0.40%
3	1.0%	0.5%	0.0%	1.0%	0.0%	2.0%	0.0%	0.0%	2.0%	0.0%	0.65%
4	0.0%	0.0%	0.5%	0.0%	0.0%	0.0%	0.5%	0.0%	0.0%	0.5%	0.15%
5	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.00%
6	0.0%	0.0%	0.5%	0.0%	0.0%	0.0%	0.0%	0.5%	0.0%	0.5%	0.15%

500

Cantidad de datos perdidos para cada uno de los servomotores del brazo derecho de un robot para la categoría @Home

Cantidad de datos perdidos de un total de 500 transmitidos. @1000000 Baudrate

Servo 500

0	3	0	0	0	6	0	4	0	0	1	14
1	3	0	0	1	2	0	1	0	3	0	10
2	0	0	5	0	1	0	12	2	2	0	22
3	2	2	0	0	4	0	3	0	8	0	19
4	5	2	0	4	0	1	2	4	7	2	27
5	2	0	10	0	1	0	5	0	0	4	22
6	4	0	10	3	4	2	3	3	2	1	32

Porcentajes de datos perdidos para una transmisión de 500 datos

0	0.6%	0.0%	0.0%	0.0%	1.2%	0.0%	0.8%	0.0%	0.0%	0.2%	0.28%
1	0.6%	0.0%	0.0%	0.2%	0.4%	0.0%	0.2%	0.0%	0.6%	0.0%	0.20%
2	0.0%	0.0%	1.0%	0.0%	0.2%	0.0%	2.4%	0.4%	0.4%	0.0%	0.44%
3	0.4%	0.4%	0.0%	0.0%	0.8%	0.0%	0.6%	0.0%	1.6%	0.0%	0.38%
4	1.0%	0.4%	0.0%	0.8%	0.0%	0.2%	0.4%	0.8%	1.4%	0.4%	0.54%
5	0.4%	0.0%	2.0%	0.0%	0.2%	0.0%	1.0%	0.0%	0.0%	0.8%	0.44%
6	0.8%	0.0%	2.0%	0.6%	0.8%	0.4%	0.6%	0.6%	0.4%	0.2%	0.64%

1000

Cantidad de datos perdidos para cada uno de los servomotores del brazo derecho de un robot para la categoría @Home

Cantidad de datos perdidos de un total de 1000 transmitidos. @1000000 Baudrate

Servo 1000

<b>0</b>	6	2	0	6	1	7	4	7	0	0	33
<b>1</b>	0	0	2	1	0	9	0	9	0	10	31
<b>2</b>	0	0	9	0	4	0	0	3	0	10	26
<b>3</b>	2	6	0	6	0	1	3	4	2	6	30
<b>4</b>	6	0	5	1	4	0	4	0	7	0	27
<b>5</b>	0	5	1	3	1	7	0	5	3	7	32
<b>6</b>	3	4	0	1	2	0	6	2	0	8	26

Porcentajes de datos perdidos para una transmisión de 1000 datos

<b>0</b>	0.6%	0.2%	0.0%	0.6%	0.1%	0.7%	0.4%	0.7%	0.0%	0.0%	0.33%
<b>1</b>	0.0%	0.0%	0.2%	0.1%	0.0%	0.9%	0.0%	0.9%	0.0%	1.0%	0.31%
<b>2</b>	0.0%	0.0%	0.9%	0.0%	0.4%	0.0%	0.0%	0.3%	0.0%	1.0%	0.26%
<b>3</b>	0.2%	0.6%	0.0%	0.6%	0.0%	0.1%	0.3%	0.4%	0.2%	0.6%	0.30%
<b>4</b>	0.6%	0.0%	0.5%	0.1%	0.4%	0.0%	0.4%	0.0%	0.7%	0.0%	0.27%
<b>5</b>	0.0%	0.5%	0.1%	0.3%	0.1%	0.7%	0.0%	0.5%	0.3%	0.7%	0.32%
<b>6</b>	0.3%	0.4%	0.0%	0.1%	0.2%	0.0%	0.6%	0.2%	0.0%	0.8%	0.26%